



## PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: **09030432 A**(43) Date of publication of application: **04 . 02 . 97**

(51) Int. Cl.

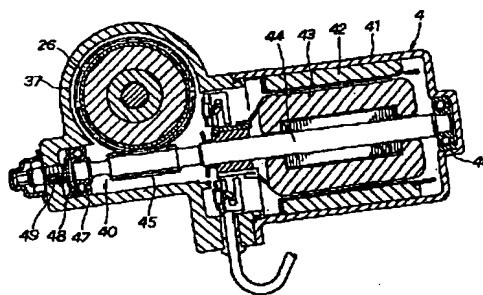
**B62D 5/04**(21) Application number: **07184341**(22) Date of filing: **20 . 07 . 95**(71) Applicant: **HONDA MOTOR CO LTD**(72) Inventor:  
**SHIMIZU YASUO**  
**WATANABE KATSUJI**  
**YAMAWAKI SHIGERU**(54) **MOTOR DRIVEN POWER STEERING DEVICE**

COPYRIGHT: (C)1997,JPO

(57) Abstract:

**PROBLEM TO BE SOLVED:** To improve a steering feeling by integrally forming the shaft of a motor and the worm shaft of a worm gear mechanism to be an output shaft and supporting both ends of this output shaft so as to be rotated.

**SOLUTION:** A torque transmitting means 40 for transmitting auxiliary torque generated by a motor 4 to a steering system is composed of a housing 37, a worm 45 and a wheel 26. The output shaft 44 of the motor 4 is a long shaft being extended into the housing 37 and the worm 45 is integrally formed in this shaft. That is, the output shaft 44 is one wherein the shaft of the motor 4 and the worm shaft of the torque transmitting means (worm gear mechanism) 40 are integrally formed. Thus, since no gaps are generated because it not necessary to fit in and connect the worm shaft of the worm gear mechanism 40 to the shaft of the motor 4 and unnecessary play in the rotation of a steering wheel caused by such gaps is eliminated, a steering feeling is improved.



(19) 日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号

特開平9-30432

(43) 公開日 平成9年(1997) 2月4日

(51) Int.Cl.<sup>6</sup>

B 6 2 D 5/04

識別記号

庁内整理番号

F I

B 6 2 D 5/04

技術表示箇所

審査請求 未請求 請求項の数1 O L (全 7 頁)

(21) 出願番号 特願平7-184341

(22) 出願日 平成7年(1995) 7月20日

(71) 出願人 000005326

本田技研工業株式会社

東京都港区南青山二丁目1番1号

(72) 発明者 清水 康夫

埼玉県和光市中央1丁目4番1号 株式会社  
本田技術研究所内

(72) 発明者 渡辺 勝治

埼玉県和光市中央1丁目4番1号 株式会社  
本田技術研究所内

(72) 発明者 山脇 茂

埼玉県和光市中央1丁目4番1号 株式会社  
本田技術研究所内

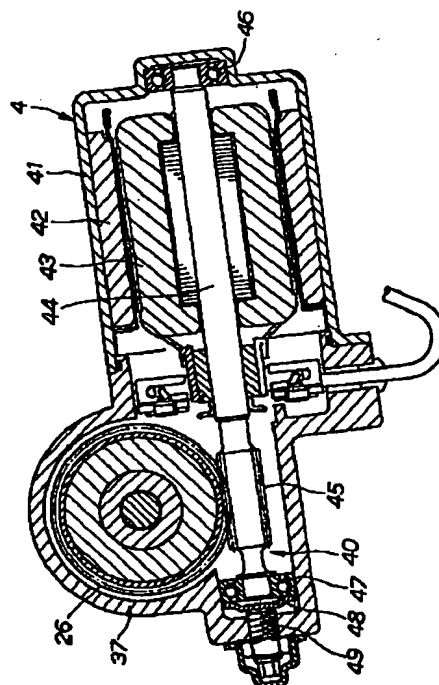
(74) 代理人 弁理士 下田 容一郎

(54) 【発明の名称】 電動パワーステアリング装置

(57) 【要約】

【解決手段】 電動機4で操舵トルクに応じた補助トルクを発生し、この補助トルクをウォームギヤ機構40を介してステアリング系に伝達する電動パワーステアリング装置において、電動機の軸とウォームギヤ機構のウォーム軸とを一体に形成して出力軸44とし、この出力軸の両端部を回転可能に支持したことを特徴とする電動パワーステアリング装置。

【効果】 従来技術のように電動機の軸にウォームギヤ機構のウォーム軸を嵌合連結する必要がないので隙間が発生せず、この隙間によるステアリングハンドルの回転に余分な遊びがなくなり、操舵フィーリングが高くなる。



## 【特許請求の範囲】

【請求項1】 電動機で操舵トルクに応じた補助トルクを発生し、この補助トルクをウォームギヤ機構を介してステアリング系に伝達する電動パワーステアリング装置において、前記電動機の軸と前記ウォームギヤ機構のウォーム軸とを一体に形成して出力軸とし、この出力軸の両端部を回転可能に支持したことを特徴とする電動パワーステアリング装置。

## 【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は電動パワーステアリング装置の改良に関する。

【0002】

【従来の技術】近年、ステアリングハンドルの操舵力を軽減して快適な操舵感を与えるために、電動パワーステアリング装置が多用されてきた。この種の電動パワーステアリング装置は、電動機で操舵トルクに応じた補助トルクを発生し、この補助トルクをウォームギヤ機構及び摩擦係合伝達手段を介してステアリング系に伝達するものであって、例えば実開昭60-188064号「モータ駆動型ステアリング装置のロック解除装置」の技術がある。

【0003】この技術は、その公報の図1～図3によれば、電動モータ21（番号は公報に記載されたものを引用した。以下同じ。）の出力軸の先端にウォームギヤ機構のウォームシャフト27を嵌合し、このウォームシャフト27にフリーホイールクラッチを介してウォームギヤ22を連結し、このウォームギヤ22にウォームホイール23を噛み合わせ、このウォームホイール23にピニオンシャフト24を連結したものである。

【0004】

【発明が解決しようとする課題】しかし、電動モータ21の出力軸の先端にウォームシャフト27を嵌合した構成であり、両軸同士の嵌合には必然的に隙間が発生し、この隙間によってステアリングハンドルの回転に余分な遊びがあるので、操舵フィーリングは悪くなる。また、ウォームシャフト27の両端を支持するので軸受間距離が短く、このため、ウォームシャフト27は撓みにくい。ウォームホイール23が熱膨張してウォームギヤ22を押圧した際に、ウォームシャフト27の撓み量が少ないので歯圧が大きくなり、摩擦抵抗が大きく操舵フィーリングが悪くなる恐れがある。更に、出力軸の両端とウォームシャフト27の両端とを支持するために4個の軸受を必要とし、軸受の数量が多くなる。このため、電動機とウォームギヤ機構の組立工数がかかり生産性を高めることが容易でなく、また、コストダウンを図りにくい。

【0005】本発明の目的は、①操舵フィーリングの向上した電動パワーステアリング装置を提供すること、②電動機並びにウォームギヤ機構の軸受の数量を減らし

て、電動機とウォームギヤ機構の生産性を高めるとともに、コストダウンを図ることにある。

【0006】

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するために、請求項1記載の発明は、電動機で操舵トルクに応じた補助トルクを発生し、この補助トルクをウォームギヤ機構を介してステアリング系に伝達する電動パワーステアリング装置において、前記電動機の軸と前記ウォームギヤ機構のウォーム軸とを一体に形成して出力軸とし、この出力軸の両端部を回転可能に支持したことを特徴とする。

【0007】このため、請求項1記載の発明は、従来技術のように電動機の軸にウォームギヤ機構のウォーム軸を嵌合連結する必要がないので隙間が発生せず、この隙間によるステアリングハンドルの回転に余分な遊びがなくなり、操舵フィーリングが高くなる。また、出力軸は軸受間距離が長いので従来技術よりも撓み易い。このため、ホイールが熱膨張してウォームを押圧した際に出力軸が撓むので、歯圧が過大にならず摩擦抵抗を軽減でき、操舵フィーリングが高まる。更に、軸受の数量を2個に減少できるので部品数が少なくなり、電動機とウォームギヤ機構の組立工数が減るので生産性が向上し、また、コストダウンを図り易くなる。更にまた、電動機のロータとウォームとを備えた出力軸を両端部の2点だけで支持する構成なので、出力軸の組付け精度が高く、組付性も良くなる。

【0008】

【発明の実施の形態】本発明の実施例を添付図面に基づいて以下に説明する。なお、図面は符号の向きに見るものとする。まず、図1～図4に基づき第1実施例を説明する。図1は本発明に係る電動パワーステアリング装置の全体構成図であり、電動パワーステアリング装置1は、ステアリングハンドル2で発生されたステアリング系の操舵トルクを検出する操舵トルク検出手段3と、ステアリング系に補助トルクを付加する電動機4と、電動機4を制御するための制御装置5と、前記電動機4の発生する補助トルクをステアリング系に伝達する摩擦係合伝達手段30及びトルク伝達手段40とを有し、ピニオン6、ラック7を介して車輪8、8を転舵するものである。

【0009】図2は本発明に係る電動パワーステアリング装置（第1実施例）の要部拡大図であり、前記ステアリングハンドル2で回動される入力軸11と、この入力軸11にピン12を介して結合され下方へ延設されたトーションバー13と、このトーションバー13の下部のスプライン14に上部が嵌合され、下部に前記ピニオン6が刻設された出力軸15とで主たるステアリング系を構成したものである。トーションバー13は文字通りトルクに対して正確にねじれ角が発生するメンバーであって、入力軸11と出力軸15との間での相対ねじり変位

10

20

30

40

50

を発生する。

【0010】図1に示す操舵トルク検出手段3は、トーションバー13、スライダ23及び可変インダクタンス式センサ24で構成する。すなわち、操舵トルク検出手段3は、傾斜溝21とストレート溝22とを備えた円筒形状のスライダ23を、前記入力軸11と出力軸15との間に掛け渡すことで、相対ねじり変位に応じてスライダ23を軸方向へ変位させるものである。スライダ23の軸方向への変位量はトルクに比例し、センサ24は変位量を電気信号に変換する。

【0011】更に、前記摩擦係合伝達手段50は、出力軸15の基部外周にリン青銅や鋳鉄などの金属製ホイール26を遊嵌し、このホイール26と兼ねた入力部材31に断面略テーパ状である円錐台形の凹部の摩擦面31aを形成し、また、出力軸15の外周に軸方向移動可能に断面略テーパ状である円錐台形の凸部の摩擦面32aを有する出力部材32を嵌合し、この出力部材32を押圧手段としての圧縮ばね33で前記入力部材31に押圧することで構成した。図中、35はキー、36、36は軸受、37はウォームギヤ機構を収納するハウジングである。

【0012】図3は図2の3-3線断面図であり、電動機4とトルク伝達手段40の断面構造を示す。電動機4はケース41と、ステータ42と、ロータ43と、このロータ43を取付けた金属製の出力軸44とからなる。前記トルク伝達手段40は、電動機4の発生した補助トルクをステアリング系へ伝達するものであり、前記ハウジング37と、ウォーム45とホイール26とからなるウォームギヤ機構で構成する。なお、電動機4のケース41はハウジング37にボルト結合されている。

【0013】ところで、電動機4の出力軸44はハウジング37内に延びる長い軸であり、この軸にウォーム45を一体に形成している。すなわち、長い出力軸44は電動機4の軸とトルク伝達手段(ウォームギヤ機構)40のウォーム軸とを一体に形成したものである。このように、電動機4の軸にウォームギヤ機構40のウォーム軸を嵌合連結する必要がないので隙間が発生せず、この隙間によるステアリングハンドル2の回転に余分な遊びがなくなる。

【0014】また、出力軸44の両端部は細い径とされ、且つ2個の軸受(第1軸受46と第2軸受47)で回転可能に支持されている。すなわち、出力軸44は後端部を第1軸受46で支持され、先端部を第2軸受47で支持される。第2軸受47はハウジング37内に軸方向移動可能に嵌合され、板ばね48を介して調整ボルト49でロータ43側に押圧されている。従って第1・第2軸受46、47は、調整ボルト49と板ばね48の押圧力により予荷重を与えられて、軸方向の遊びがないように調整(ガタ取り)される。また出力軸44は、板ばね48の弾性力により軸方向の熱膨張等を吸収される。

このように、出力軸44は第1・第2軸受46、47間距離が長いので撓み易い。このため、ホイール26が径方向に熱膨張してウォーム45を押圧した際に出力軸44の曲げ剛性が小さいので、歯圧が過大にならず摩擦抵抗を軽減できる。

【0015】以上の構成からなる電動パワーステアリング装置1において、摩擦係合伝達手段50の作用を図4に基づき説明する。図4は本発明に係る摩擦係合伝達手段(第1実施例)の作用説明図である。電動機4の補助トルクは、出力軸44に形成されたウォーム45に伝わり、ホイール26を回転する。そして、ステアリング系(図2に示す入力軸11→トーションバー13→出力軸15)の操舵トルクに、電動機4からの補助トルクが付加されたところの複合トルクでピニオン6を介してラック7を駆動する。すなわち、ステアリング系の操舵トルクをT1、電動機4からの補助トルクをT2とすれば、複合トルクは「T1+T2」となる。一方、所定以上のトルクに対しては、摩擦面31aと摩擦面32aとの間がスリップし、過大トルクを伝達しない。

【0016】次に、図5～図9に基づき第2実施例を説明する。なお、上記第1実施例と同じ構成については同一符号を付し、その説明を省略する。図5は本発明に係る電動パワーステアリング装置(第2実施例)の要部拡大断面図であり、第2実施例の構成は摩擦係合伝達手段50が摩擦係合式クラッチ機構からなることを特徴とする。ホイール26の内周部に環状の入力部材52が固定され、一方、出力軸15の外周部に筒状の出力部材53が固定されている。出力部材53の外周部には軸受54を介して入力部材52が遊嵌される。

【0017】図6は図5の6-6線断面図であり、トルク伝達手段40と摩擦係合伝達手段50とを組合わせた構成を示す。この実施例のトルク伝達手段40は、ウォーム45の中心に対するホイール26の配置を、上記図3に示す第1実施例と反対側としている。そして、ホイール26の中心上に且つホイール26と同一面上に摩擦係合伝達手段50が配置される。

【0018】図7は本発明に係る摩擦係合伝達手段(第2実施例)の拡大断面図であり、上記図6に示す摩擦係合伝達手段50を拡大して示す。摩擦係合伝達手段50は同一円上に配置された6組の摩擦係合式クラッチ機構51…(…は複数を示す。以下同じ。)からなる。なお、各クラッチ機構51…を互いに区別して説明する場合には、便宜的にクラッチ機構51A、51B、……、51Fのように説明する。

【0019】これらのクラッチ機構51…は、入力部材52と、出力部材53と、これら入力・出力部材52、53間で形成したテーパ状空間部55…と、このテーパ状空間部55…に介在した係合部材56…と、この係合部材56…の位置決めをなす位置制御部材58…と、この位置制御部材58…に向って係合部材56…を付勢す

10

20

30

40

50

る圧縮ばね59…とかなる。そして、摩擦係合伝達手段50は位置制御部材58…の移動にともなう、係合部材56…で入力部材52と出力部材53とを係合・非係合に選択的に切換えるものである。

【0020】詳述すると、円筒断面を呈する入力部材52の内壁面と、概ねおむすび形断面（略正三角形断面の3つの辺を円弧状とした形状）を呈する出力部材53の3つの辺との間で、各辺毎に左右1対で計3対のテーパ状空間部55…が形成され、これらのテーパ状空間部55…は周方向端部がテーパ状に形成される。各テーパ状空間部55…には円柱状の係合部材56…が周方向端部に1つずつ移動可能に配置され、互いに対向する2つの係合部材56、56間に圧縮ばね59が介在される。

【0021】入力部材52の内壁面と出力部材53の頂部との間に、3つの位置制御部材58…が回転可能に介在され、各位置制御部材58…は隣接するテーパ状空間部55…内に突出して係合部材56…と当接される。このように、3つの位置制御部材58…は、互いに等間隔で離間しつつ同一円上に配置される。

【0022】このように構成された摩擦係合伝達手段50は、第1・第3・第5クラッチ機構51A、51C、51Eが入力部材52の矢印X方向（この図の反時計回り方向）に係合し、第2・第4・第6クラッチ機構51B、51D、51Fが矢印Xと反対方向に係合する。

【0023】図8は本発明に係る摩擦係合伝達手段（第2実施例）の要部分解斜視図であり、入力軸11は下端外周に環状の位置制御部57を固定しており、この位置制御部57は下部に前記3つの位置制御部材58…を備えている。

【0024】次に上記構成の摩擦係合伝達手段の作用を図7及び図9に基づき説明する。図9は本発明に摩擦係合伝達手段（第2実施例）の作用図である。ステアリングハンドル2が操舵されていない場合、図7に示すように各クラッチ機構51…は全て解除されている。

【0025】ステアリングハンドル2の操舵トルクが小さい場合、入力軸11の各位置制御部材58…と出力部材53との間の位相がほとんど変化しない。この場合には、各位置制御部材58…がこの図の反時計回り方向に若干移動するものの、各クラッチ機構51…が係合するには致らない。このため、出力部材53は電動機4からの補助トルクを受けず、入力軸11に作用する操舵力はトーションバー13を介して出力部材53へ伝達される。

【0026】次に、ステアリングハンドル2の操舵トルクが大きい場合、入力軸11の各位置制御部材58…と出力部材53との間の位相が大きく変化する。この場合には図9に示すように、各位置制御部材58…が矢印X方向に大きく移動する。このため、第1・第3・第5クラッチ機構51A、51C、51Eは係合状態になる。

（係合部材56…が圧縮ばね59…に押されて移動し、

摩擦力にて入力部材52と出力部材53とを係合する）。

【0027】電動機4が回転することで入力部材52が矢印X方向に回転し、電動機4からの補助トルクは、第1・第3・第5クラッチ機構51A、51C、51Eを介して出力部材53（ステアリング系）に伝達される。従って、出力部材53は図5におけるステアリング系（入力軸11→トーションバー13→出力軸15）の操舵トルクに、電動機4からの補助トルクが付加されたところの複合トルクで、矢印X方向に駆動される。

【0028】一方、電動機4による補助トルクの伝達が継続している状態で、ステアリングハンドル2を逆方向に操舵すると、各位置制御部材58…は入力部材52と反対方向（矢印Xと反対方向）に回る。このため、第1・第3・第5クラッチ機構51A、51C、51Eは解除状態になる。（係合部材56…が位置制御部材58…に押されて移動し、入力部材52と出力部材53との間の摩擦係合を解除する。）

【0029】なお、逆回転方向に係合する3組のクラッチ機構51B、51D、51Fは、上記他の3組のクラッチ機構51A、51C、51Eと逆作用をするものであり、ステアリングハンドル2を反対方向に操舵した場合に係合・非係合に切換えられる。

【0030】なお、上記第1・第2実施例ではホイール26を金属製として説明したが、これをナイロン等の樹脂製としても、各実施例と同様の効果を奏することができる。

【0031】

【発明の効果】本発明は上記構成により次の効果を発揮する。請求項1記載の発明は、操舵トルクに応じた補助トルクを発生するための電動機の軸と、補助トルクをステアリング系に伝達するためのウォームギヤ機構のウォーム軸とを、一体に形成して出力軸とし、この出力軸の両端部を回転可能に支持したことにより、従来技術のように電動機の軸にウォームギヤ機構のウォーム軸を嵌合連結する必要がないので隙間が発生せず、この隙間によるステアリングハンドルの回転に余分な遊びがなくなり、操舵フィーリングが高くなる。

【0032】また、出力軸は軸受間距離が長いので従来技術よりも撓み易い。このため、ホイールが熱膨張してウォームを押圧した際に出力軸が撓むので、歯圧が過大にならず摩擦抵抗を軽減でき、操舵フィーリングが高まる。更に、軸受の数量を2個に減少できるので部品数が少なくなり、電動機とウォームギヤ機構の組立工数が減るので生産性が向上し、また、コストダウンを図れる。更にまた、電動機のロータとウォームとを備えた出力軸を両端部の2点だけで支持する構成なので、出力軸の組付け精度が高く、組付性も良い。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明に係る電動パワーステアリング装置の全

＊の要部分解斜視図

【図 9】本発明に摩擦係合伝達手段（第 2 実施例）の作用図

【符号の説明】

1…電動パワーステアリング装置、2…ステアリングハンドル、4…電動機、6…ピニオン、7…ラック、11…入力軸、13…トーションバー、15…出力軸、26…ホイール、30…摩擦係合伝達手段、37…ハウジング、40…トルク伝達手段（ウォームギヤ機構）、44…出力軸、45…ウォーム、46…軸受、50…摩擦係合伝達手段。

10

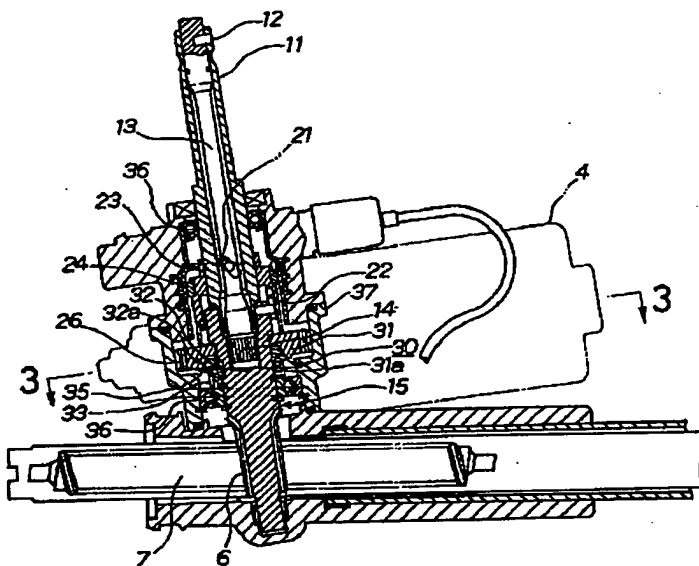
合伝達手段。

合伝達手段。

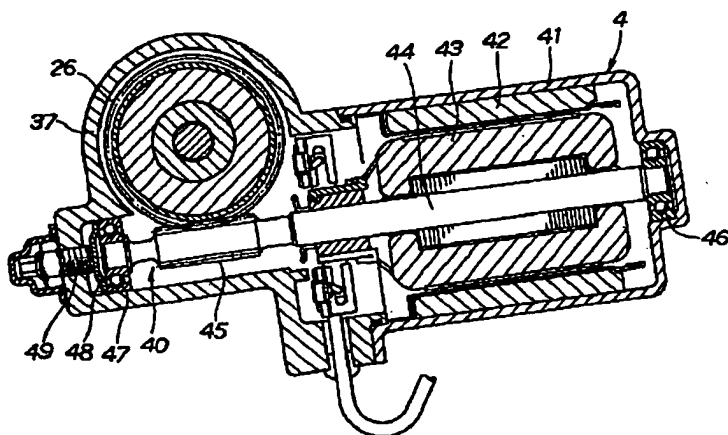
合伝達手段。

【図 8】本発明に係る摩擦係合伝達手段（第 2 実施例）＊

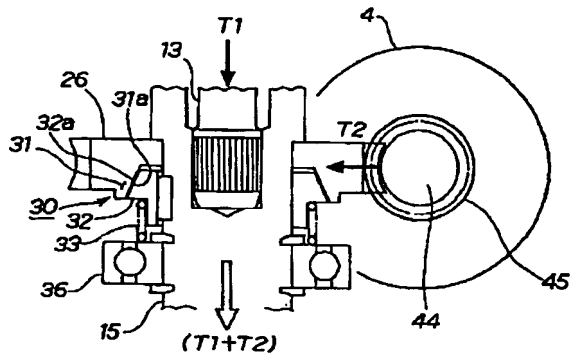
【图2】



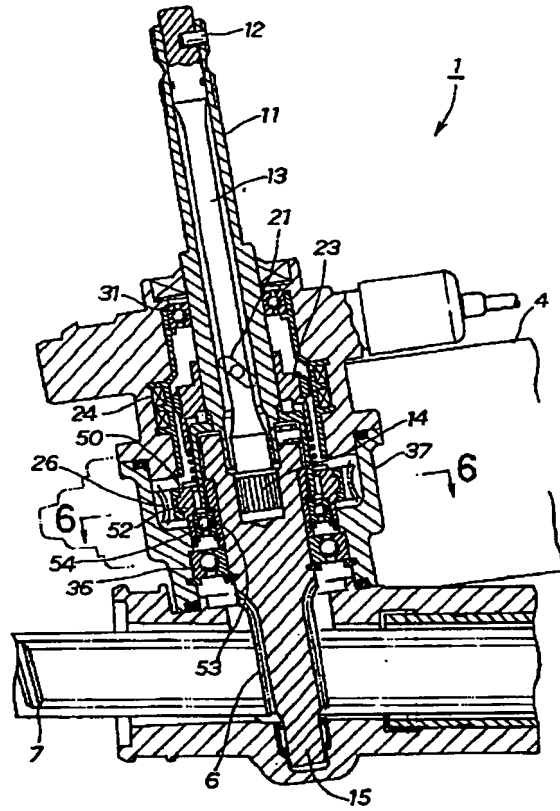
【图3】



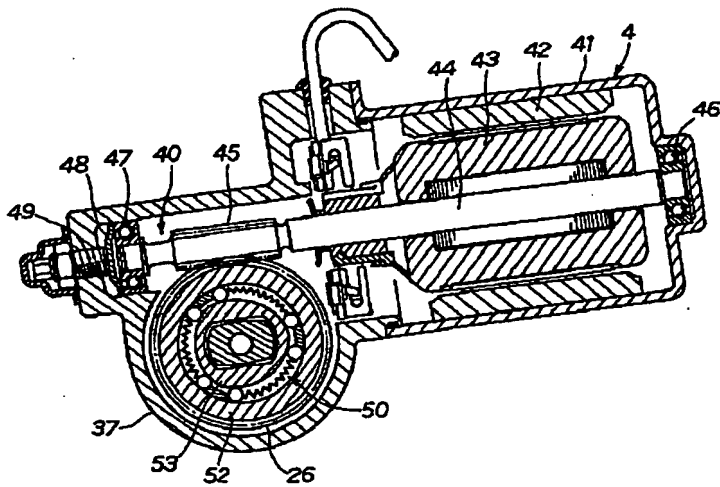
【図4】



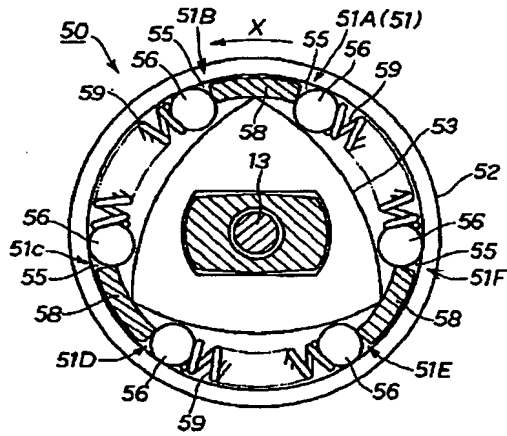
【図5】



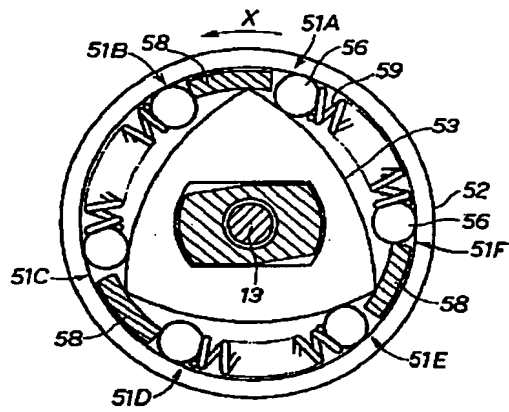
【図6】



【図7】



【図9】



【図8】

